夏大に成長す いる. こよって振動

(図14)、パ

二つの同じ '三つの回路 コンデンサ t中心周波数 は直流バイ こするためで 『を少なくす 3られる。回 数2f をもつ ルは互いに 発電圧が誘起 :応じて磁心 *ればインダ ペラメータ共)非線形特性 の模様を示

き描いた位相 -方を0相、 ップフロッ で,2値論理 3も比較的簡 ;の電子計算 いた.

(上田)

変復調回路 3.

変復調回路は非線形素子の特性を積極的に利用した装 置の一つである。そこで、この章では非線形回路理論の 立場から変復調回路の動作原理を考えてみることにす る. 変調方式の基礎となるものは振幅変調 (amplitude modulation)であり、これは搬送波(carrier)の振幅を変 調信号 v(t) に対応して変化させようというものであ る、従って、一般に、被変調波は、

 $v_0(t) = A\{1 + kv(t)\}\cos(\omega_c t + \phi)$ で与えられる。ここで, ωαは搬送波の角周波数であり, kは変調度を示している。このような変調波は図16に



図 16 振幅変調方式

示す非線形特性を直接利用した方法によって発生するこ とができる。いま、非線形素子特性(y=f(x))を次のよ うなべき級数に展開する.

 $y = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^2 + \cdots$

$$a_n = \frac{1}{n!} \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x=0}$$

この非線形素子の入力が搬送波 $(x_1 = v_1 \cos \omega_c t)$ と信 号 $(x_2=v(t))$ の和であるならば、

$$y = [a_0 + 2a_2v(t)]\cos \omega_c t + [a_0 + 0.5a_2v_1^2 + a_1v(t) + a_2v^2(t) + \cdots] + 0.5a_2v_1^2\cos 2\omega_c t + \cdots$$

となる、ここで第1項は求めようとしている被変調波で あり、第2項以降が変調ひずみを与える。この結果、非 線形性が強くなるほど変調度 $(k=2a_2/a_0)$ は大きいが、 変調ひずみもそれだけ大きくなることがわかる。このよ うにして得られた y(t) は後続の帯域フィルタ $H(j\omega)$ を通過させることにより、ある程度、変調ひずみを取り 除くことができる⁽⁵⁾。

図17は平衡変調器のブロック線図を示している。二 つの非線形特性が完全に同じであるとすると,

 $y = 4a_2v(t)v_1\cos\omega_c t + 2a_1v(t) + \cdots$ となり、この場合の出力は信号 v(t) と搬送波 v_i の積で 表されることがわかる.

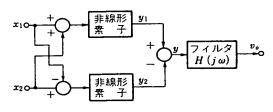


図 17 平衡変調方式

実用的な振幅変調回路としては乗算器を用い 多い(16)。乗算器には非線形特性を直接利用した 差動形乗算器があり、これらを利用した変調方 調(product modulation)と呼ばれている。こに 非線形特性をべき級数に展開すると、

 $y = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + a_3x_1x_2 + [a_4x_1^2 + a_5x_2^2]$ + $[a_6x_1^3 + a_7x_1^2x_2 + a_8x_1x_2^2 + a_9x_2^3] + \cdots$ と書けるが、実際の乗算器では上式の第4項目 視できるように設計されている。即ち、出力は $y = a_3 x_1 x_2$

となり、図18の積変調回路の出力は平衡変調 である.

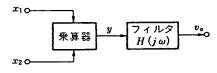


図 18 乗積変調方式

復調回路には被変調波を整流して低域フィル て信号波だけを取り出す包絡線復調(envelope lation)方式がある。この場合の波形ひずみの~ 調回路と同じ原理で行うことができる.

変調方式には振幅変調以外に位相変調(pha: lation), 周波数変調(frequency modulation)

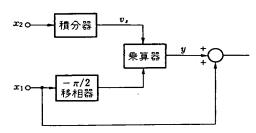


図 19 アームストロングの周波数変調方式

図19には、アームストロング(Armstrong) 変調回路のプロック線図を示す(17)。まず最初 された入力信号

$$v_s(t) = \int v(t) dt$$

と, $\pi/2$ だけ位相の遅れた搬送波の乗算により $y = Bv_1v_s(t)\sin \omega_c t$ (B: 乗算定数) を発生する. これに搬送波を加えると,

> $v_o(t) = v_1 \cos \omega_c t + B v_1 v_s(t) \sin \omega_c t$ $=v_1\sqrt{1+Bv_s^2(t)}\sin(\omega_c t+\phi(t))$

 $\cdot \, \phi(t) = \tan^{-1}Bv_s(t)$

となり、 $Bv_s(t) \ll 1$ のとき、

 $v_o(t) \cong v_1 \sin(\omega_c t + B v_s(t))$

ここで, 瞬時周波数は

$$Q(t) = \frac{b}{dt}(\omega_c + Bv_s(t)) = \omega_c + Bv(t)$$

で与えられ、周波数変調の得られることがわか

(253)

BEST AVAILABLE COPY